28/3/2017 الثلاثاء د. سيد محاضرة 7

Euler Representation P. 54 امسحها

RPY Systems → R(z, ) R(y, ) R(x, ) تعديل

Kinematic Parameters of Manipulators P. 72

(3.16) P. 66 → (5, 20, 5) النقطة B هتبقى

(5, -20, 5) X

(3.17) P. 67, 66